(19)日本国特許庁(JP)　(12)公 表 特 許 公 報(A)　(11)特許出願公表番号

特表2017-503668
(P2017-503668A)

(43)公表日　平成29年2月2日(2017.2.2)

(51)Int.Cl.		F I			テーマコード（参考）
B25J 15/08	(2006.01)	Ｂ２５Ｊ	15/08	K	３Ｃ７０７
		Ｂ２５Ｊ	15/08	J	

審査請求 有　予備審査請求 未請求　（全 20 頁）

(21)出願番号　特願2016-547867(P2016-547867)
(86)(22)出願日　平成27年1月22日(2015.1.22)
(85)翻訳文提出日　平成28年8月24日(2016.8.24)
(86)国際出願番号　PCT/EP2015/051235
(87)国際公開番号　WO2015/110521
(87)国際公開日　平成27年7月30日(2015.7.30)
(31)優先権主張番号　1450531
(32)優先日　平成26年1月22日(2014.1.22)
(33)優先権主張国　フランス(FR)

(71)出願人　311003754
ソフトバンク・ロボティクス・ヨーロッパ
ＳＯＦＴＢＡＮＫ　ＲＯＢＯＴＩＣＳ　ＥＵＲＯＰＥ
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３
(74)代理人　110001173
特許業務法人川口國際特許事務所
(72)発明者　ラビル，ジェレミー
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３、アルデバラン・ロボティクス気付
(72)発明者　クレール，バンサン
フランス国、９２１４０・クラマール、リュ・シェフ・ドゥ・ビル、１９

最終頁に続く

(54)【発明の名称】ヒューマノイドロボットに設けるように意図された手の作動

(57)【要約】
本発明は、ヒューマノイドロボット向けの手に関する。手（１０）は、手のひら（１１）と、手のひら（１１）に対して動力化される複数の指（１３、１４、１５、１６、１７）とを備える。本発明によれば、手（１０）は、複数の指（１４、１５、１６、１７）に共通のアクチュエータ（１０１、１０２）、およびアクチュエータ（１０１、１０２）によってかかる力を指（１４、１５、１６、１７）の方へ分散することを可能にするスプレッダ（１０３、１０４）を備える。

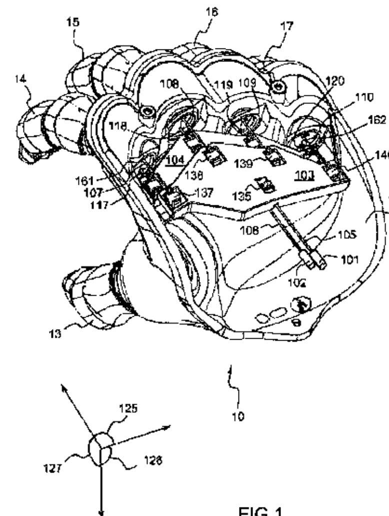


FIG.1